

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
PERNYATAAN BEBAS PLAGIARISME.....	ii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iii
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR TABEL.....	x
DAFTAR GAMBAR	xi
DAFTAR LAMBANG DAN SINGKATAN	xiii
INTISARI.....	xv
ABSTRACT.....	xvi
BAB I PENDAHULUAN	1
I.1. Latar Belakang.....	1
I.2. Perumusan Masalah	5
I.2.1. Batasan Masalah	6
I.3. Tujuan Penelitian	7
I.4. Manfaat Penelitian	7
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	8
BAB III DASAR TEORI	15
III.1. ROS	15
III.2. LiDAR.....	20
III.3. SLAM.....	24
III.4. Navigasi.....	33
BAB IV PELAKSANAAN PENELITIAN	38
IV.1. Alat dan Bahan Penelitian.....	38
IV.2. Tata Laksana Penelitian	38
IV.3. Proses Cartographer SLAM.....	45
IV.4. Proses Navigasi.....	55
IV.5. Rencana Analisis Hasil Penelitian	57
BAB V HASIL DAN PEMBAHASAN.....	58
V.1. Hasil Penelitian	61



V.2. Analisis Pembuatan Peta	62
V.2.1. Menentukan Posisi Awal.....	62
V.2.2. Pembuatan <i>Submap</i>	62
V.3. Analisis Algoritma Navigasi	64
V.4. Pergerakan ke Titik Tertentu.....	65
V.5. Analisis Lokalisasi	66
BAB VI KESIMPULAN DAN SARAN	71
VI.1. Kesimpulan	71
VI.2. Saran	71
DAFTAR PUSTAKA	73
LAMPIRAN.....	80

